

CAN-Steuergeräte

Bereitstellung einer Bedienoberfläche für CAN-Steuergeräte am Beispiel einer **Einparkhilfe**

Anforderung des Kunden

Neben einer Rundumsicht beim Rangieren sollten ebenso "tote Winkel" (z. B. Kinder, die sich im Randbereich des Sichtfeldes aufhalten) im Display visualisiert sowie der Abstand zu Objekten farblich gekennzeichnet sein.

Weiterhin gefordert war eine Längs- und Querparkhilfe. Zudem sollte das Display eine sensorisch gesteuerte Nachtsichtfähigkeit (mittels Radar- oder Infrarot, in Abhängigkeit vom Fahrzeug) besitzen.



Lösung comlet

In diesem Software-Entwicklungsprojekt übernahm comlet die Kommunikation mit dem CAN-Steuergerät sowie die Implementierung der Bedienlogik. Anschließend wurden die Rohdaten und die zur Verfügung stehenden Fahrzeugdaten grafisch aufbereitet sowie akustische Signale für Gefahrenbereiche programmiert.



Unsere Software unterstützt die verschiedenen Protokolle (BAP, CDef) auf CAN-Ebene, so dass sich bei einem Austausch der Geräte oder Sensoren im Fahrzeug die Headunit dynamisch anpasst. Zudem gewährleistet die comlet-Entwicklung eine größtmögliche Stabilität bei externen oder internen Einflüssen bzw. Störfaktoren, wie zum Beispiel im Falle einer Unterspannung oder eines Teilausfalls der Sensorik. Darüber hinaus sorgt das System auch für Bildanpassungen bei schlechten Lichtverhältnissen.

Verwendete Technologien:

Harman/Becker MMI2000, MOST Bus,
Oasis Optolyzer, Tornado, VxWorks, CANoe

